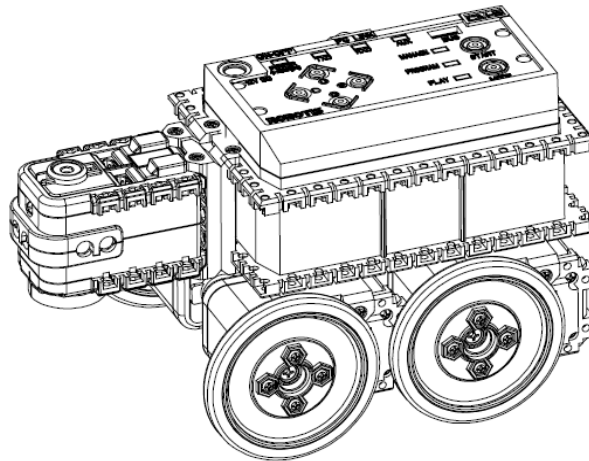


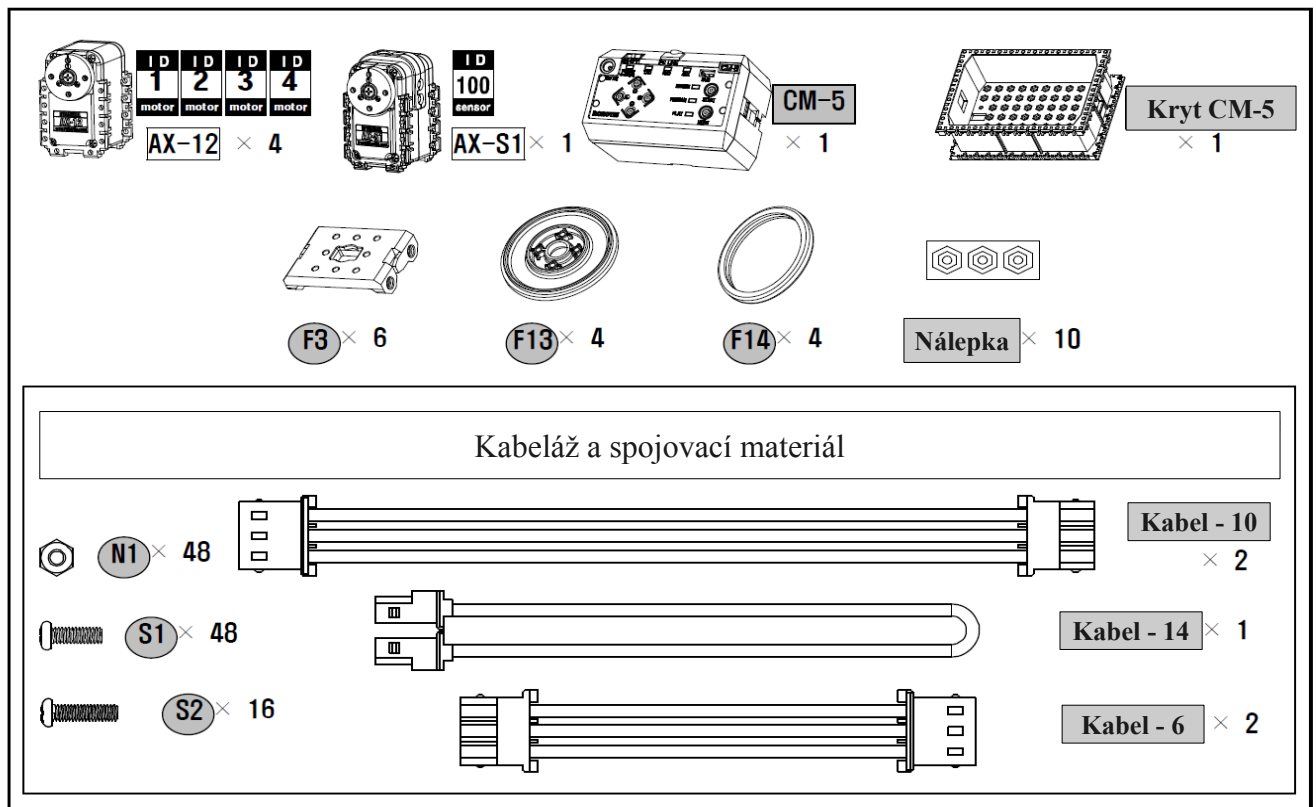
INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

Pracovní listy pro sestavení robota

Čtyř-kolový vozík



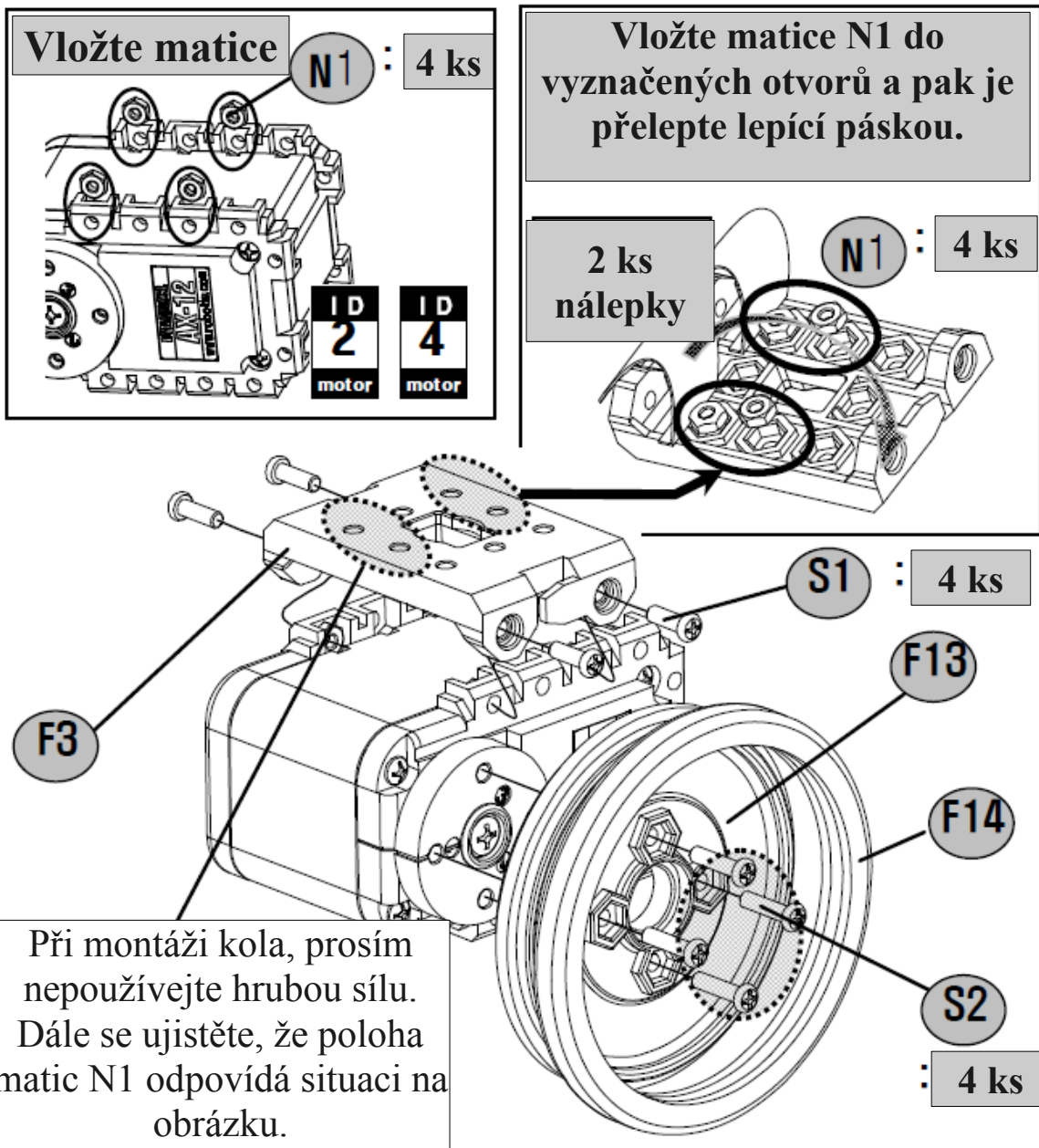
Seznam potřebných dílů:



Postup sestavení robota:

Krok 1 – Sestavení dvou levých kol

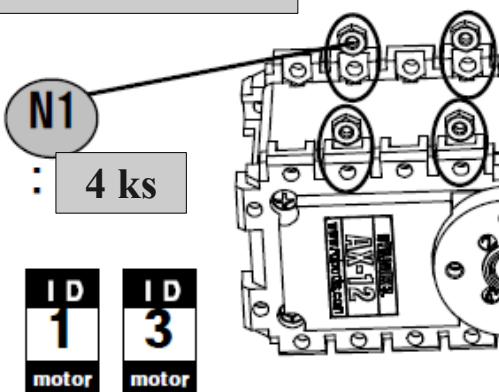
Sestavte kolo s použitím pohonů ID 2 a ID 4



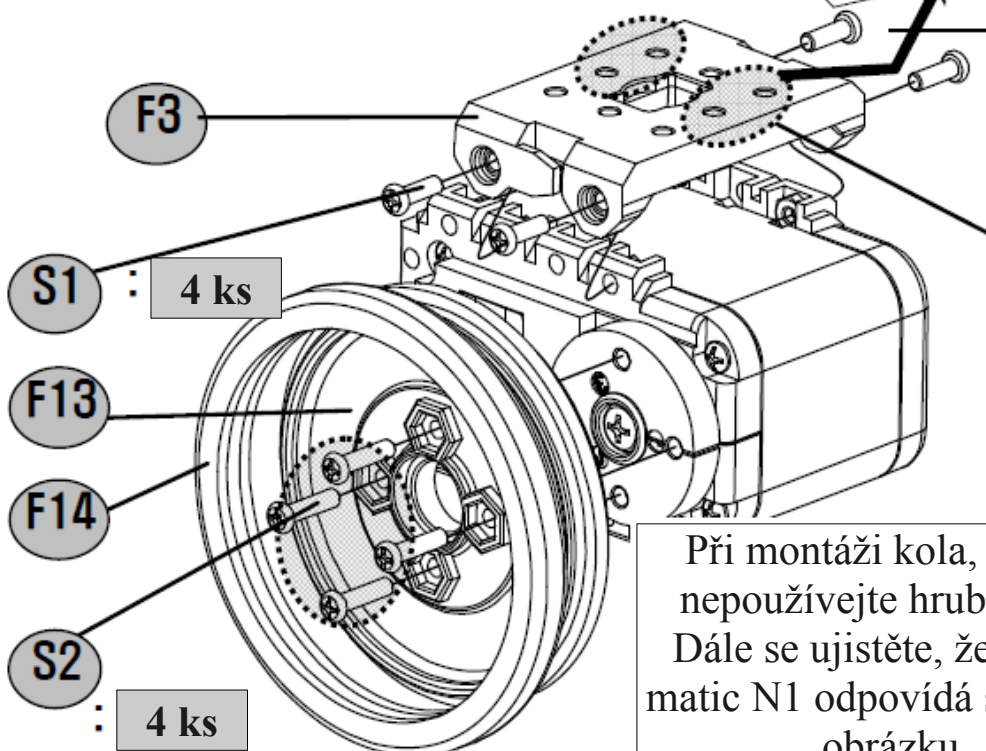
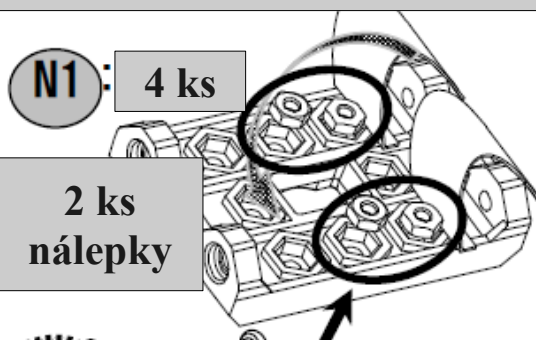
Krok 2 – Sestavení dvou pravých kol

Sestavte kolo s použitím pohonů ID 1 a ID 3

Vložte matice

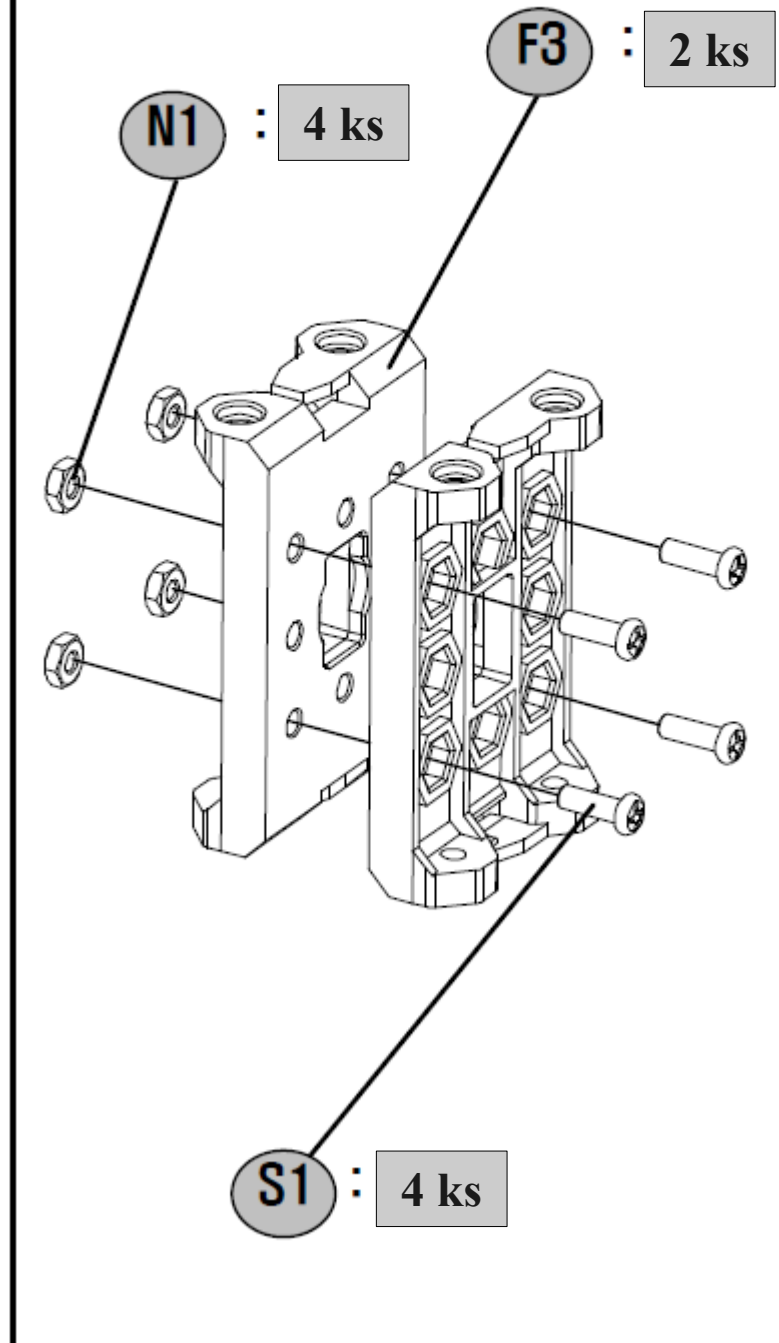


Vložte matice N1 do vyznačených otvorů a pak je přelepte lepicí páskou.



Při montáži kola, prosím nepoužívejte hrubou sílu. Dále se ujistěte, že poloha matic N1 odpovídá situaci na obrázku.

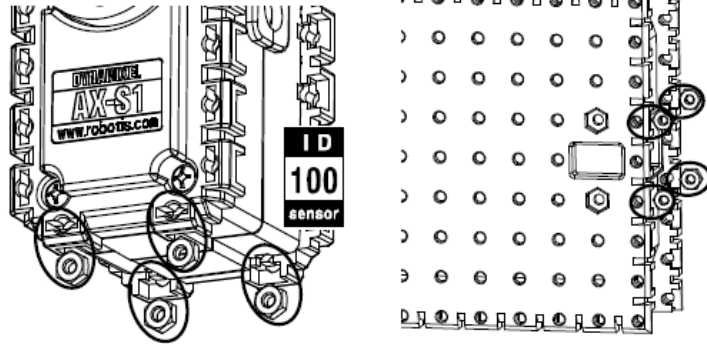
Krok 3 – Sestavení spojky



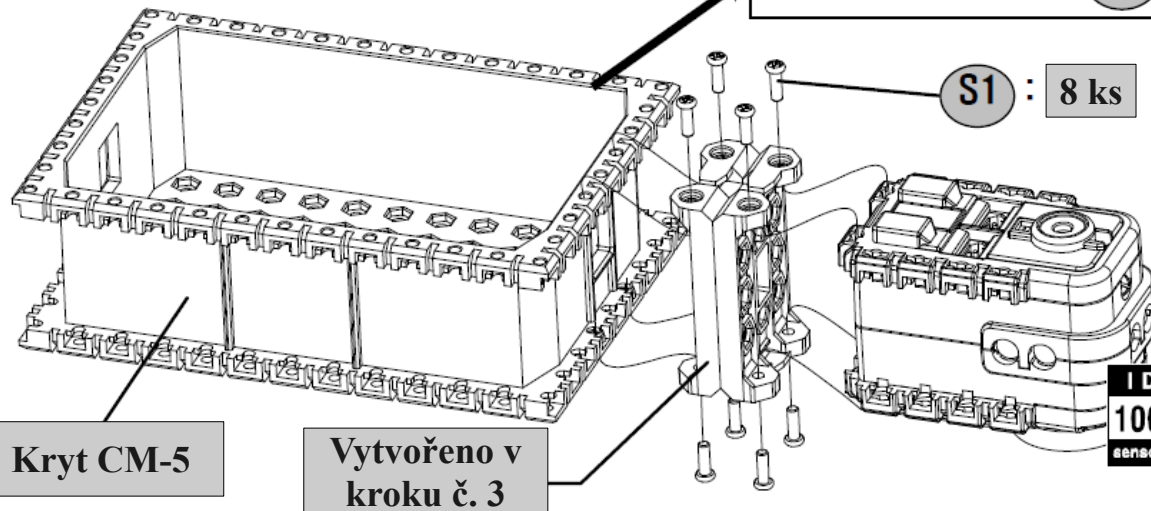
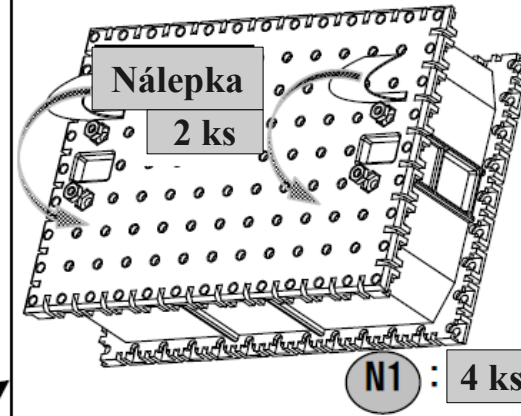
Krok 4 – Připojení snímací hlavy

Vložte matice

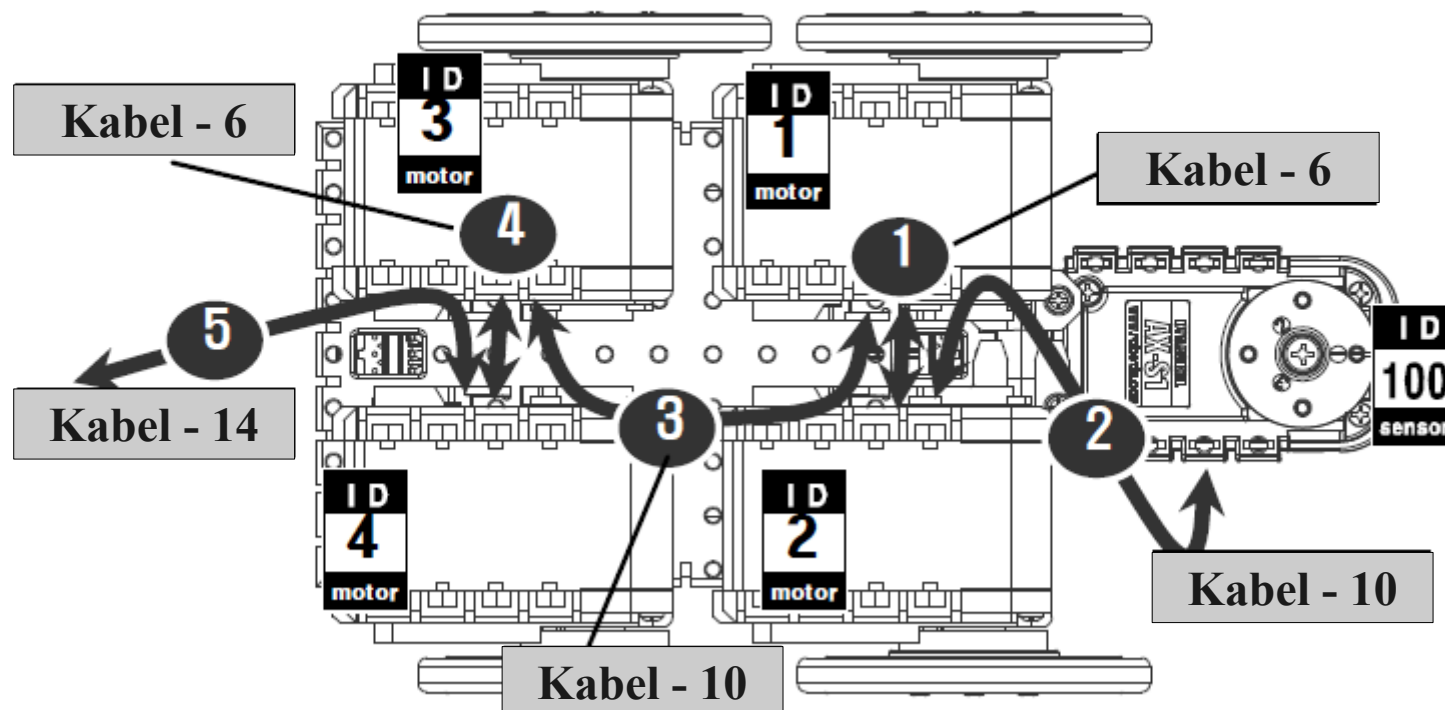
N1 : 8 ks



Vložte matice N1 do vyznačených otvorů a pak je přelepte lepicí páskou.



Krok 5 – Propojení jednotlivých pohonů

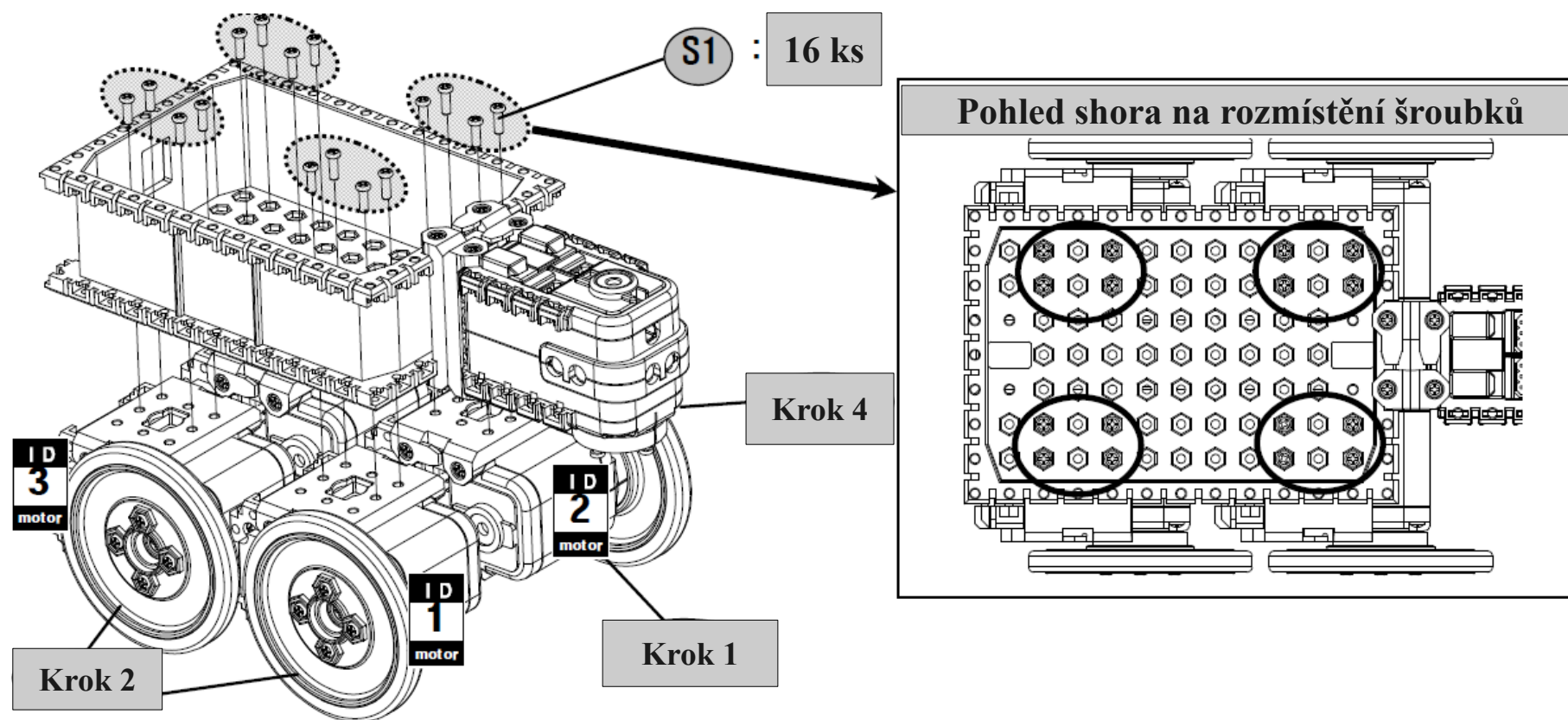


Poznámka:

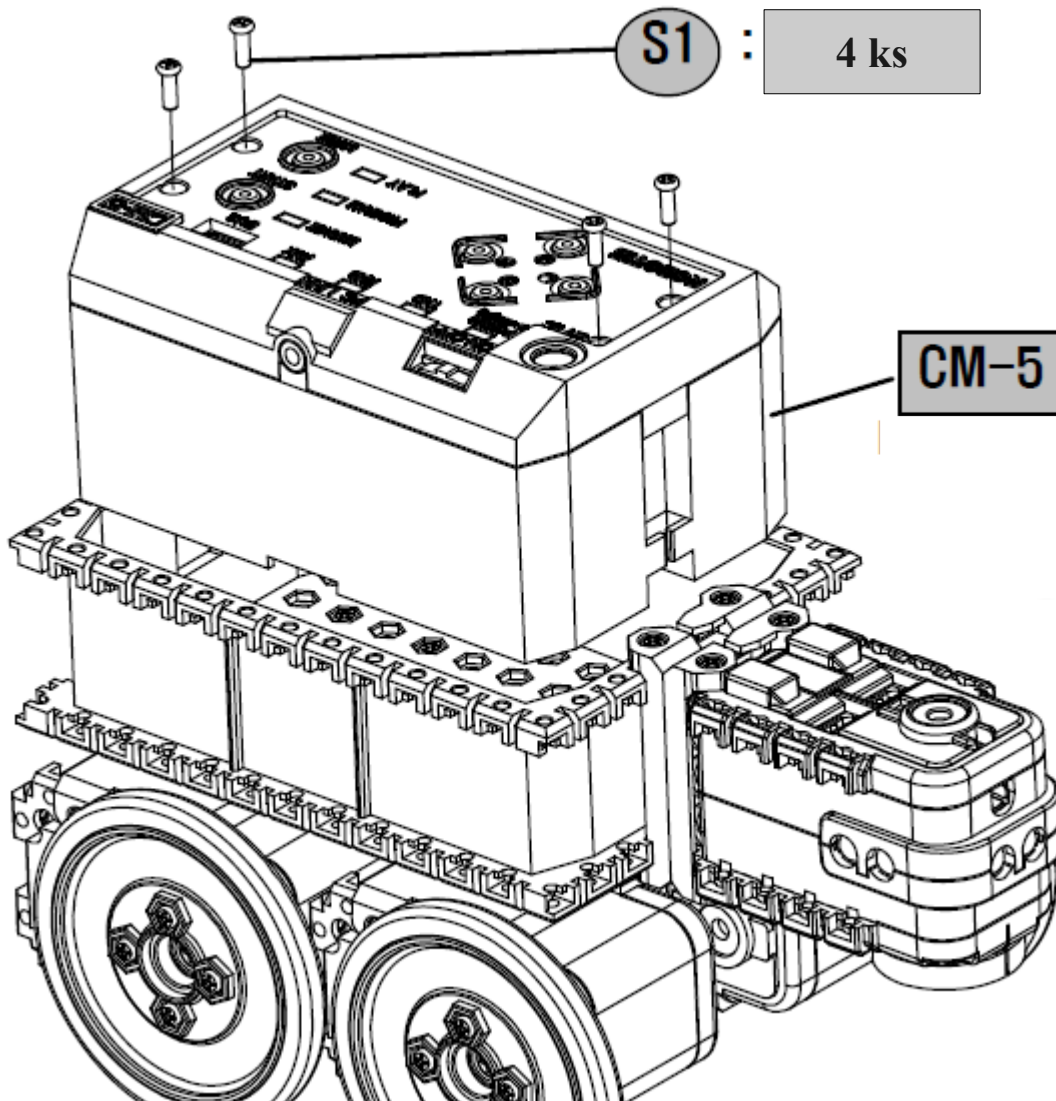
Předtím než se provede připojení všech pohonných jednotek s krabičkou pro řídicí jednotku CM-5 (viz. Následující krok č. 6), může být výhodné propojit jednotlivé pohony kabeláží. To z toho důvodu, že pak bude obtížné vložit tuto kabeláž do zbylého prostoru.

Další možnost je propojit nejprve jednu část pohonných jednotek (např. Pohony s ID 4 a ID 2) pak si připojit kabeláž (např. K pohonu s ID 1) a ten připevnit ke krytu pro řídicí jednotku CM-5. Stejný postup může být aplikován na pohon s ID 3.

Krok 6 – Kompletace vozidla



Krok 7 – Přichycení řídicí jednotky



Toto přichycení, pro funkčnost modelu, není nutná.

Krok 8 – Propojení řídicí jednotky s vozidlem

Tento konektor může být propojen s řídicí jednotkou i shora.
Tj. nemusí být využitý konektor, který je
naznačen na obrázku.

